

Sottospazi invarianti

Sia A un endomorfismo dello spazio vettoriale \mathcal{U} . Un sottospazio $U \subset \mathcal{U}$ si dice *invariante* rispetto ad A se

$$\forall u \in U \quad Au \in U$$

La *restrizione* di A al sottospazio invariante U è l'endomorfismo

$$A|_U : U \rightarrow U$$

tale che

$$\forall u \in U \quad A|_U u = Au$$

Lo spazio vettoriale \mathcal{U} si dice *riducibile* se è decomponibile nella somma diretta di sottospazi invarianti rispetto ad A .

Se \mathcal{U} è riducibile, in corrispondenza di una decomposizione in sottospazi invarianti

$$\mathcal{U} = U_1 \oplus U_2 \oplus \dots \oplus U_r$$

l'endomorfismo A può essere espresso come somma degli endomorfismi $A_\alpha := A|_{U_\alpha} P_\alpha$

$$A = A_1 + A_2 + \dots + A_r$$

avendo indicato con P_α la proiezione canonica su U_α . Si ha infatti

$$A = A(P_1 + \dots + P_r) = AP_1 + \dots + AP_r = A|_{U_1} P_1 + \dots + A|_{U_r} P_r = A_1 + \dots + A_r$$

Si noti che gli endomorfismi A_α hanno la seguente proprietà

$$\alpha \neq \beta \quad \Rightarrow \quad A_\alpha A_\beta = O$$

Sia $\{b_1 \dots b_n\}$ una base di \mathcal{U} costruita unendo delle basi di ciascun sottospazio U_α . Poiché i sottospazi U_α sono invarianti rispetto ad A risulta

$$b_i \in U_\alpha \quad \Rightarrow \quad Ab_i \in U_\alpha$$

Da questo deriva che la matrice di A ha la caratteristica *forma a blocchi*

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} \hat{\mathbf{A}}_1 & & & \\ & \hat{\mathbf{A}}_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \hat{\mathbf{A}}_r \end{pmatrix}$$

È cioè costituita dalle matrici $\hat{\mathbf{A}}_\alpha$ delle restrizioni $A|_{U_\alpha}$ disposte lungo la diagonale, mentre tutti gli altri termini sono nulli.

Si noti che se i sottospazi U_α hanno dimensione 1 la matrice \mathbf{A} risulta diagonale.